(19)日本国特許庁（ＪＰ）　(12) 公 開 特 許 公 報（A）　(11)特許出願公開番号
特開2003－231081
（P2003－231081A）
(43)公開日　平成15年8月19日(2003.8.19)

(51)Int.Cl.⁷	識別記号	ＦＩ	テーマコード゛(参考)
Ｂ２５Ｊ　17/00		Ｂ２５Ｊ　17/00	Ｋ　２Ｃ１５０
Ａ６３Ｈ　11/00		Ａ６３Ｈ　11/00	Ｚ　３Ｃ００７
11/18		11/18	Ａ
Ｂ２５Ｊ　5/00		Ｂ２５Ｊ　5/00	Ｆ

審査請求　有　請求項の数５　ＯＬ　（全 ５ 頁）

(21)出願番号　特願2002－30320(P2002－30320)
(22)出願日　平成14年２月７日(2002.2.7)

(71)出願人　391012327
東京大学長
東京都文京区本郷７丁目３番１号
(72)発明者　中村　仁彦
東京都江戸川区北篠崎２－24－10
(72)発明者　岡田　昌史
東京都文京区白山１－33－８－210
(72)発明者　篠原　徹也
東京都豊島区西巣鴨２－31－７　東大豊島学寮
(74)代理人　100072051
弁理士　杉村　興作

最終頁に続く

(54)【発明の名称】　双腕ロボットの双腕肩関節機構および二足歩行ロボットの両足股関節機構

(57)【要約】
【課題】低自由度の機構設計によって計量化を図ることができ、低自由度でより大きな協調動作可能な可動範囲を得ることができ、二足歩行ロボットには腰関節機能を合わせ持って股関節を構成することができる間接機構を提供する。
【解決手段】双腕ロボットの双腕肩関節機構として、および、二足歩行ロボットの両足股関節機構として、６つの自由度の関節回転軸を一点で交わらせた構造の二重球面関節1 を使用する。二足歩行ロボットの両足股関節機構としては、この二重球面関節1 の第1 の球面関節3 および第2 の球面関節5 に各足２３－１、２３－２を接続する。同様に、双腕ロボットの双腕肩関節機構としては、二重球面関節1 の第1 の球面関節3 および第2 の球面関節5 に各腕を接続する。

